

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일

2024년 10월 17일 (17.10.2024) WIPO | PCT



(10) 국제공개번호

WO 2024/214903 A1

(51) 국제특허분류:

G06Q 10/08 (2012.01)

G06Q 10/06 (2012.01)

G06Q 10/04 (2012.01)

G05B 19/418 (2006.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2023/020662

(22) 국제출원일:

2023년 12월 14일 (14.12.2023)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

(30) 우선권정보:

10-2023-0047616 2023년 4월 11일 (11.04.2023) KR

(71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (KIA CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR).

(72) 발명자: 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호, Gyeonggi-do (KR). 안계운 (AHN, Kye Un); 18396 경기도 화성시 동탄원천로 382-37, 112동 1403호, Gyeonggi-do (KR). 이만기 (LEE, Man Ki); 18431 경기도 화성시 동탄순곡로 95, 812동 1101호, Gyeonggi-do (KR). 김승현

(KIM, Sung Hyun); 13644 경기도 성남시 수정구 헌릉로 1005, 5811동 402호, Gyeonggi-do (KR).

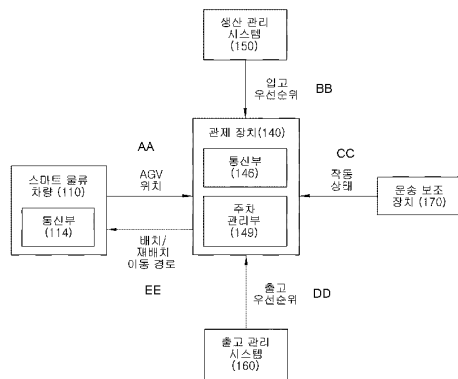
(74) 대리인: 특허법인 신세기 (SHINSEGI PATENT LAW FIRM); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25, Seoul (KR).

(81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 역내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 유럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM,

(54) Title: CONTROL METHOD AND CONTROL DEVICE FOR SMART FACTORY

(54) 발명의 명칭: 스마트 팩토리 관제 방법 및 관제 장치



110 ... Smart logistics vehicle
114 ... Communication part
140 ... Control device
146 ... Communication part
149 ... Parking management part
150 ... Production management system
160 ... Shipment management system
170 ... Transport assisting device
AA ... AGV position
BB ... Warehousing priority order
CC ... Operation state
DD ... Shipment priority order
EE ... Disposal/re-disposal movement route

(57) Abstract: A control method and a control device for a smart factory are presented, the control method comprising the steps of: determining an area priority order for a plurality of parking areas; disposing a production vehicle in one parking area among the plurality of parking areas on the basis of a warehousing priority order according to production sequence information of a production management system and the area priority order; and re-disposing at least one among the production vehicles disposed in the plurality of parking areas on the basis of a shipment priority order according to customer delivery order information of a shipment management system and the area priority order.

(57) 요약서: 복수의 주차영역에 대한 영역 우선순위를 판단하는 단계; 생산 관리 시스템의 생산 서열 정보에 따른 입고 우선순위 및 상기 영역 우선순위를 기반으로 상기 복수의 주차영역 중 하나의 주차영역에 생산차량을 배치하는 단계; 및 상기 복수의 주차영역에 배치된 생산차량 중 적어도 하나를 출고 관리 시스템의 고객 출하 순서 정보에 따른 출고 우선순위 및 상기 영역 우선순위를 기반으로 재배치하는 단계;를 포함하는 스마트 팩토리 관제 방법 및 관제 장치가 소개된다.

WO 2024/214903 A1

[다음 쪽 계속]

TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW,
KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))